

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets

(19)

(11)

Veröffentlichungsnummer: **0 247 350
B1**

(12)

EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT

(45) Veröffentlichungstag der Patentschrift:
10.01.90

(51) Int. Cl.: G 01 M 1/38, G 01 M 1/30

(21) Anmeldenummer: 87105685.9

(22) Anmeldetag: 16.04.87

(54) Verfahren und Vorrichtung zur Optimierung der Laufruhe eines Kraftfahrzeugrades.

(30) Priorität: 26.05.86 DE 3617625

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
02.12.87 Patentblatt 87/49

(45) Bekanntmachung des Hinweises auf die Patenterteilung:
10.01.90 Patentblatt 90/2

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE DE ES FR GB IT NL SE

(56) Entgegenhaltungen:
DE-A-3 003 127

WRKSTATT UND BETRIEB, Band 103, Nr. 3, 1970, Seiten
183-188; L. KRÄMER et al.: "Einfluss der
Kraftfahrzeugräder auf das Fahrverhalten"

(73) Patentinhaber: HOFMANN WERKSTATT-TECHNIK
GMBH, Werner-von-Siemens-Strasse 2,
D-6102 Pfungstadt (DE)

(72) Erfinder: Goebel, Eickhart, Elbestrasse 11,
D-6102 Pfungstadt (DE)
Erfinder: Düster, Horst, Kerckhoffstrasse 156,
D-4300 Essen 1 (DE)

(74) Vertreter: Nöth, Heinz, Dipl.-Phys., Patentanwälte
Pfenning, Meinig & Partner Mozartstrasse 17,
D-8000 München 2 (DE)

Anmerkung: Innerhalb von neun Monaten nach der Bekanntmachung des Hinweises auf die Erteilung des europäischen Patents im Europäischen Patentblatt kann jedermann beim Europäischen Patentamt gegen das erteilte europäische Patent Einspruch einlegen. Der Einspruch ist schriftlich einzureichen und zu begründen. Er gilt erst als eingelegt, wenn die Einspruchsgebühr entrichtet worden ist (Art. 99(1) Europäisches Patentübereinkommen).

ACTORUM AG

EP 0 247 350 B1

Beschreibung

Die Erfindung betrifft ein Verfahren nach dem Oberbegriff des Anspruchs 1 und eine Vorrichtung nach dem Oberbegriff des Anspruchs 13.

Bei einem derartigen Verfahren und einer derartigen Vorrichtung, die aus der DE-OS 3 003 127 bekannt sind, werden beim Zusammenbau eines Kraftfahrzeugrades, das aus Scheibenrad und aufgezogenem Reifen besteht, der Reifen und die Felge so gegeneinander verdreht, daß die statischen Unwuchtkräfte von Reifen und Scheibenrad einander entgegengerichtet sind. Zur Ermittlung der statischen Unwuchtkraft für das Scheibenrad einerseits und den Reifen andererseits wird zunächst die statische Unwucht der Felge gemessen und der Reifen dann in beliebiger Winkelstellung auf die Felge aufgezogen. Es erfolgt dann die Unwuchtmessung des montierten Rades, wobei durch vektorielle Subtraktion der Unwuchten des montierten Rades und der Felge die statische Unwucht des Reifens ermittelt wird. Der Reifen wird dann gegenüber der Felge bzw. dem Scheibenrad so verdreht, daß die statische Unwuchtkraft des Scheibenrades der statischen Unwuchtkraft des Reifens entgegengesetzt gerichtet ist. Dieses Zuordnen von Reifen zu Scheibenrad durch Verdrehen wird auch mit «Matchen» bezeichnet.

Beim bekannten Verfahren ist es erforderlich, zunächst die statische Unwucht des Scheibenrades ohne aufgezogenen Reifen zu ermitteln. Nach diesem Meßlauf ist es erforderlich, den Reifen auf das Scheibenrad aufzuziehen und dann den zweiten Meßlauf durchzuführen. Unberücksichtigt bleiben hierbei die aus den geometrischen Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades resultierenden Unwuchten, die sich beispielsweise aus Zentrierfehlern und Formfehlern ergeben können. Beim Verdrehen des Reifens gegenüber dem Scheibenrad kann es bei Vorhandensein einer geometrischen Ungleichförmigkeit des Scheibenrades geschehen, daß die Laufruhe nicht optimal verbessert und unter Umständen sogar verschlechtert wird.

Aufgabe der Erfindung ist es demgegenüber, bei einem Verfahren und einer Vorrichtung der eingangs genannten Art unter Berücksichtigung der tatsächlichen Einflüsse auf das Laufverhalten des Rades eine Optimierung der Laufruhe zu erreichen.

Diese Aufgabe wird bei der Erfindung verfahrensmäßig durch die kennzeichnenden Merkmale des Anspruchs 1 und vorrichtungsmäßig durch die kennzeichnenden Merkmale des Anspruchs 13 gelöst.

Bei der Erfindung werden aus den Meßwerten der beiden Unwuchtmeßläufe und dem Wert des gespeicherten Verdrehwinkels zwischen Reifen und Scheibenrad bei diesen Meßläufen sowohl der Unwuchtvektor des Reifens als auch der durch geometrische Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades bedingte Unwuchtvektor für die Berechnung des Matchwinkels verwendet. In «Werkstatt und Betrieb 103» (1970, 3, Seiten 183 bis 188) und aus «Werkstatt und Betrieb 105» (1972) Heft 11, Seiten 823 bis 827, ist es bekannt, die geometrischen Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades durch Abtasten zu ermitteln. In der DE-OS 3 003 127 werden geometri-

sche Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades überhaupt nicht berücksichtigt.

Unter der Voraussetzung, daß das Scheibenrad keine oder nur vernachlässigbar geringe Massenungleichförmigkeiten aufweist, lassen sich aus den während der beiden Meßläufe gewonnenen Meßwerten die statischen und dynamischen Unwuchtvektoren bzw. 1. Harmonische ermitteln, die auf ungleiche Massenverteilung am Reifen und auf geometrische Ungleichförmigkeiten (Exzentrizitäts- bzw. Zentrierfehler oder Formfehler) des Scheibenrads zurückzuführen sind, ermitteln. Die geometrischen Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades äußern sich bei aufmontiertem Reifen als Unwuchtkräfte, da der Reifen durch die geometrischen Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades aus seiner zentrierten Lage gebracht ist und die hieraus resultierenden Unwuchtkräfte demzufolge auf die geometrischen Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades zurückführbar sind.

Der bei der Erfindung erzielten Optimierung der Laufruhe liegt die Überlegung zugrunde, daß die aus den Massenungleichförmigkeiten des Reifens resultierenden Unwuchtkräfte den durch die geometrischen Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades bedingten Unwuchtkräften am Kraftfahrzeugrad entgegengerichtet werden. Aus den beiden Meßläufen lassen sich die erforderlichen Unwuchtvektoren bestimmen.

Falls das Scheibenrad eine geringere Qualität aufweist und eine ungleiche Massenverteilung besitzt, was zu Unwuchtkräften führt, werden in einem zusätzlichen Meßlauf, wie im Anspruch 2 angegeben, an dem bloßen Scheibenrad, ohne aufgezogenen Reifen, diese Unwuchtkräfte gemessen und eliminiert. Das Eliminieren kann dadurch geschehen, daß entsprechende Unwuchtgewichte an der Felge befestigt werden oder daß die gemessenen Unwuchtkräfte gespeichert und bei der nachfolgenden Auswertung im Sinne der Eliminierung berücksichtigt werden. Dieser Meßlauf mit der bloßen Felge wird bevorzugt vor den beiden Meßläufen durchgeführt, bei welchen der Reifen auf das Scheibenrad aufgezogen ist.

Für eine einwandfreie Optimierung der Laufruhe ist es nämlich erforderlich, daß die aus ungleicher Massenverteilung des Scheibenrades resultierenden Unwuchtkräfte, sei es durch entsprechenden Unwuchtausgleich an der Felge oder durch entsprechende Berücksichtigung bei der Berechnung, eliminiert werden.

Ferner werden für die Ermittlung des beim Matchen zur Anwendung kommenden Verdrehwinkels zwischen Reifen und Scheibenrad die ermittelten statischen und dynamischen Unwuchtvektoren mit Einflußfaktoren multipliziert, die proportional sind zu untereinander verschiedenen Einflüssen, die auf die Laufruhe des Kraftfahrzeugrades einwirken.

Durch die Maßnahme des Anspruchs 3 wird berücksichtigt, daß die statische Unwucht auf die Laufruhe des Kraftfahrzeugrades einen anderen Einfluß ausübt als die dynamische Unwucht. Durch die Maßnahme des Anspruchs 4 wird berücksichtigt, daß die Reifenunwucht einen anderen Einfluß auf die Laufruhe des Kraftfahrzeugrades ausübt als die aus den geometrischen Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades resultierende Unwucht.

die Maßnahme des Anspruchs 5 wird benötigt, daß die Unwuchtkräfte des am Kraftfahrzeugrades an der Außen-Rades mit einem größeren Hebelarm an der Längung zur Wirkung kommen als die an der inneren liegenden Unwuchtkräfte.

das in den Ansprüchen 6 bis 8 angegebene des Reifens um eine zu seiner Laufachse hte Achse ist es möglich, am Reifen wirken- und durch das Scheibenrad veranlaßt- uchtkräfte in den beiden Ausgleichsebenen in entgegengesetzte Richtungen beim Matchen gegeneinander zu richten.

er durch die Erfindung erzielten Optimierung fruhe des Kraftfahrzeugrades wird die Tatsache genutzt, daß in den meisten Fällen die im weichen aus Unwuchten, Radial- und Seitenkraft- richtungen resultierende Laufunruhen die gleichen Ursachen haben. Zur Verbesserung der Lauf- richtung auch der Umstand bei, daß die noch bestehenden Unwuchtkräfte relativ niedrig sind und geringen Ausgleichsgewichten ausgeglichen werden können. Dies wirkt sich insbesondere

er Verringerung des Latschmassenunterschieds, der ebenfalls die Laufruhe des Kraftzeugra einflußt, vorteilhaft aus.

und der beiliegenden Figuren wird die Erfindung näher erläutert. Es zeigt:

1 ein Blockschaltbild für die Vorrichtung zur Führung der Erfindung und
2(A) und 2(B) Vektordiagramme zur Erläuterung der Erfindung.

Kraftfahrzeugreifen, der aus einem Scheibenrad mit einem darauf aufgezogenen Reifen 2 besteht, unter Zuhilfenahme einer in der Fig. 1 dargestellten Vorrichtungsanordnung durch Matchen, d.h. durch Drehen des Reifens 2 gegenüber dem Scheibenrad in Hinblick auf seine Laufruhe optimiert. Die Meßvorrichtung an einer nicht näher dargestellten Ausmaschmaschine durchgeführt, wobei das Scheibenrad des Kraftfahrzeugrades auf eine Wuchtschindel in bestimmter Weise aufgespannt ist. Nicht näher dargestellt Meßwertaufnehmer messen während des Meßvorgangs Größe und Winkellage von Unwuchten, wobei

zunächst an die Meßwertaufnehmer angeschlossene Auswerteelektronik 3 differenziert wird nach Unwuchtkräften \vec{U}_i für einen Unwuchtvektor in einer linken Ausgleichsebene und nach \vec{U}_r für einen Unwuchtvektor in einer rechten Ausgleichsebene. Eine Einrichtung 15 tastet eine Markierung auf dem Scheibenrad 1, beispielsweise das Luftventil oder eine andere feste Einrichtung am Scheibenrad 1, ab und

überträgt die Auswerteelektronik 3 ein entsprechendes Referenzsignal, beispielsweise für den Winkel 0, an die Einrichtung 15.

Die Einrichtung 15 tastet eine Markierung auf dem Scheibenrad 1, beispielsweise das Luftventil oder eine andere feste Einrichtung am Scheibenrad 1, ab und überträgt die Auswerteelektronik 3 ein entsprechendes Referenzsignal, beispielsweise für den Winkel 0, an die Einrichtung 15.

Die Einrichtung 15 tastet eine Markierung auf dem Scheibenrad 1, beispielsweise das Luftventil oder eine andere feste Einrichtung am Scheibenrad 1, ab und überträgt die Auswerteelektronik 3 ein entsprechendes Referenzsignal, beispielsweise für den Winkel 0, an die Einrichtung 15.

Die Einrichtung 15 tastet eine Markierung auf dem Scheibenrad 1, beispielsweise das Luftventil oder eine andere feste Einrichtung am Scheibenrad 1, ab und überträgt die Auswerteelektronik 3 ein entsprechendes Referenzsignal, beispielsweise für den Winkel 0, an die Einrichtung 15.

Die Einrichtung 15 tastet eine Markierung auf dem Scheibenrad 1, beispielsweise das Luftventil oder eine andere feste Einrichtung am Scheibenrad 1, ab und überträgt die Auswerteelektronik 3 ein entsprechendes Referenzsignal, beispielsweise für den Winkel 0, an die Einrichtung 15.

immer durchzuführen, um festzustellen, ob am Scheibenrad durch Massenungleichförmigkeiten verursachte Unwuchten, welche durch die nachfolgende Berechnung oder durch an der Felge anzusetzende Ausgleichsgewichte eliminiert werden müssen, vorhanden sind oder nicht.

Für die Durchführung des Meßlaufs (2) wird der Reifen 2 auf das Scheibenrad 1 in beliebiger Winkelstellung aufgezogen. In diesem Meßlauf werden die Unwuchten für die linke und rechte Ausgleichsebene gemessen und in der Auswerteelektronik 3 die Unwuchtvektoren \vec{U}_2 und \vec{U}_r für die linke und rechte Ausgleichsebene ermittelt.

Nach diesem Meßlauf wird der Reifen 2 auf dem Scheibenrad 1 um einen bestimmten Winkel ϕ_1 verdreht. Dieser Winkel kann beliebig, bevorzugt jedoch 180°, sein und wird für die Auswertung in einem Vektorrechner 4 gespeichert. Dann wird ein dritter Meßlauf (3) durchgeführt, während welchem in der Auswerteelektronik 3 für die rechte und linke Ausgleichsebene die Unwuchtvektoren \vec{U}_3 und \vec{U}_r ermittelt werden.

In der Fig. 2 wird anhand der beiden Vektordiagramme (A) und (B) dargestellt, wie sich die Lage der gemessenen Unwuchtvektoren \vec{U}_2 (stellvertretend für die Unwuchtvektoren in beiden Ausgleichsebenen beim zweiten Meßlauf) und \vec{U}_3 (stellvertretend für die Unwuchtvektoren in beiden Ausgleichsebenen beim dritten Meßlauf) ändert. Diese Unwuchtvektoren resultieren aus den Einzelunwuchtvektoren \vec{U}_R für den Reifen und \vec{U}_F , der durch geometrische Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades (Felge) bedingt ist, wobei im Diagramm (B) die Lage von \vec{U}_R (ϕ_1) nach dem Verdrehen des Reifens 2 um den Winkel ϕ_1 (z.B. 180°) gegenüber dem Scheibenrad 1 dargestellt ist. Der Unwuchtvektor \vec{U}_F ist in beiden Meßläufen gleich, während sich der Einzelunwuchtvektor \vec{U}_R (ϕ_1) und der im zweiten Meßlauf resultierende Unwuchtvektor \vec{U}_2 für das Kraftfahrzeugrad ändern. Da die gemessenen Werte für die am Kraftfahrzeugrad gemessenen Unwuchten \vec{U}_1 und \vec{U}_2 , welche stellvertretend sind für die bezüglich der linken und rechten Ausgleichsebene in der Auswerteelektronik 3 in Form der 1. Harmonischen ermittelten Unwuchtvektoren \vec{U}_2 , \vec{U}_3 , \vec{U}_r und \vec{U}_r , sowie der Verdrehwinkel ϕ_1 bekannt sind und der Unwuchtvektor \vec{U}_F für das Scheibenrad in beiden Meßläufen (2) und (3) konstant geblieben ist, lassen sich unter Zuhilfenahme der Beziehungen:

$$\begin{aligned}\vec{D}_r &= 1/2 (\vec{U}_2 - \vec{U}_r) \\ \vec{D}_l &= 1/2 (\vec{U}_3 - \vec{U}_r) \\ \vec{S} &= \vec{U}_1 + \vec{U}_r\end{aligned}$$

die dynamischen und statischen Unwuchtvektoren, die durch geometrische Ungleichförmigkeiten des Scheibenrades bedingt sind, und die dynamischen und statischen Unwuchtvektoren für den Reifen bestimmen. In den vorstehenden Formeln bedeuten hierbei stellvertretend für die Unwuchtvektoren sowohl des Scheibenrads als auch des Reifens:

\vec{D}_r die dynamischen Unwuchtvektoren der rechten Ausgleichsebene,

\vec{D}_l die dynamischen Unwuchtvektoren in der linken Ausgleichsebene und

\vec{S} die statischen Unwuchtvektoren.

Die dynamischen Unwuchtvektoren für die jeweils linke und rechte Ausgleichsebene am Reifen und am Scheibenrad sowie die jeweiligen statischen Unwuchtvektoren für Reifen und Scheibenrad werden im Vektorrechner 4 ermittelt.

Falls es sich um Scheibenräder handelt, bei denen aufgrund von Massenungleichförmigkeiten so hohe statische und dynamische Unwuchtkräfte an der bloßen Felge auftreten, daß diese berücksichtigt werden müssen, werden diese Unwuchtkräfte, falls sie nicht durch Anbringen entsprechender Ausgleichsgewichte an der Felge eliminiert sind, durch die Berechnung im Vektorrechner 4 eliminiert. In der Auswerteschaltung 3 werden hierzu aus den von den Meßwertaufnehmern abgegebenen Meßwerten für die beiden Ausgleichsebenen die Unwuchtvektoren \underline{U}_{r1} und \underline{U}_{r2} ermittelt. Insbesondere bei Leichtmetallscheibenrädern empfiehlt sich die Durchführung des Meßlaufs (1) mit dem bloßen Scheibenrad.

In einem an den Vektorrechner 4 angeschlossenen Optimierungsrechner 6 werden die durch das Scheibenrad bedingten und die für den Reifen ermittelten dynamischen und statischen Unwuchtvektoren mit Einflußfaktoren K1, K2, K3 und K4, welche in einem Speicher 5 enthalten sind, multipliziert. Diese Einflußfaktoren können durch beispielsweise eine Tastatur oder eine andere Eingabeeinrichtung in den Speicher 5 eingegeben werden. Der Einflußfaktor K1 gibt den Einfluß der dynamischen Unwuchten, der Einflußfaktor K2 den Einfluß der statischen Unwuchten, der Einflußfaktor K3 den Unterschied der Einflüsse des Scheibenrades und des Reifens und der Einflußfaktor K4 den Unterschied der Einflüsse der Radaußenseite und Radinnenseite bei der Auswirkung auf die Laufruhe des Kraftfahrzeugrades wieder. Bei diesen Einflußfaktoren handelt es sich um empirische Werte. Die Einflußfaktoren hängen vom Kraftfahrzeugtyp und auch von dem Typ des Kraftfahrzeuges ab. Größenordnungsmäßig haben diese Faktoren etwa folgende Werte:

K1 ~ 0,70
K2 ~ 1,00
K3 ~ 1,00
K4 ~ 1,20

Im Optimierungsrechner 6 wird einerseits, dargestellt durch eine Einheit 7, der optimale Matchwinkel ϕ_0 , der zugeordnet ist zu einem beim Matchen erzielbaren minimalen, nach dem Matchen noch verbleibenden ersten Laufunruhwert UVZ₁, ermittelt. Ferner wird im Optimierungsrechner 6, dargestellt durch eine Einheit 8, ermittelt, ob beim Wenden des Reifens um eine zu seiner Laufachse senkrechte Achse mit zugeordnetem Matchwinkel ϕ_0 durch einen erzielbaren zweiten und noch verbleibenden Laufunruhwert UVZ₂ eine Verringerung des nach dem Matchen noch verbliebenen ersten Laufunruhwertes UVZ₁ erreicht wird. Das Wenden kann dann zu einer weiteren Verringerung dieses nach dem Matchen noch verbliebenen Laufunruhwertes führen, wenn beispielsweise durch den Reifen und das Scheibenrad in beiden Ausgleichsebenen entgegengesetzt gerichtete Unwuchtkräfte hervorgerufen werden.

In einer dem Optimierungsrechner 6 nachgeordnete

ten Vergleichseinrichtung 10 wird gegebenenfalls unter Berücksichtigung eines in einem Speicher 9 abgespeicherten Differenz-Grenzwertes ΔUVZ für die Differenz der beiden Laufunruhwerte UVZ₁ und UVZ₂ ermittelt, ob der nach dem Matchen noch verbleibende erste Laufunruhwert UVZ₁ kleiner ist als der noch verbleibende zweite Laufunruhwert UVZ₂ nach dem Wenden, wobei gegebenenfalls dem zweiten Laufunruhwert UVZ₂ der im Speicher 9 gespeicherte Differenz-Grenzwert ΔUVZ hinzuaddiert wird. Durch entsprechende Bemessung des Differenz-Grenzwertes ΔUVZ läßt sich ermitteln, ob ein zusätzliches Wenden des Reifens sich lohnt.

In einem weiteren Vergleich 12 kann der Unterschied ΔUVZ zwischen dem Laufunruhwert, der nach der ersten Verdrehung des Reifens 2 gegenüber dem Scheibenrad 1 um den Verdrehwinkel ϕ zwischen den beiden Meßläufen (2) und (3) mit aufgezo-genem Reifen erreicht wird, und dem nach dem Matchen bei der zweiten Verdrehung des Reifens gegenüber dem Scheibenrad um den Verdrehwinkel ϕ_0 erzielbaren ersten Laufunruhwert UVZ₁ mit einem weiteren, in einem Speicher 11 abgespeicherten Minimalwert ΔUVZ_{min} verglichen werden. Hierdurch läßt sich feststellen, ob sich die Durchführung des Matchens, d.h. das zweite Verdrehen des Reifens 2 gegenüber dem Scheibenrad 2 um den Matchwinkel ϕ_0 , lohnt.

In Abhängigkeit von den Vergleichsergebnissen wird dann kein Matchen durchgeführt oder allein das Verdrehen des Reifens 2 gegenüber dem Scheibenrad 1 in Abhängigkeit von dem Matchwinkel ϕ_0 oder noch zusätzlich dazu das Wenden des Reifens 2 auf dem Scheibenrad 1. Dies erfolgt in einem mit (4) in der Fig. 1 bezeichneten Verfahrensschritt.

Eine weitere Entscheidungseinrichtung 13, welche dem Vergleich 10 nachgeschaltet ist, kann entscheiden, ob das Wenden des Reifens 2 um eine zu seiner Laufachse senkrechte Achse erlaubt ist oder nicht. In einer Anzeigeeinrichtung 14 kann dann jeweils der entsprechende Matchwinkel, um welchen der Reifen 2 gegenüber dem Scheibenrad 1 verdreht werden muß, angezeigt werden. Das Verdrehen des Reifens 2 gegenüber dem Scheibenrad 1 erfolgt dann bevorzugt ausgehend von der letzten Winkellage, die der Reifen 2 gegenüber dem Scheibenrad 1 im Meßlauf (3) eingenommen hat. Bei der Ermittlung des Matchwinkels ϕ_0 bzw. bei der zweiten Verdrehung des Reifens gegenüber dem Scheibenrad beim Matchen ist der gespeicherte Winkel ϕ_1 , mit welchem nach dem Meßlauf (2) der Reifen 2 gegenüber dem Scheibenrad 1 zum ersten Mal verdreht wurde, zu berücksichtigen.

Bei der Erfindung wird eine Minimierung der Einflußgrößen, welche die Laufruhe eines Kraftfahrzeuges stören, erreicht. Es werden die günstigsten Voraussetzungen geschaffen, um durch Matchen und gegebenenfalls durch Wenden des Reifens gegenüber dem Scheibenrad, eine optimale Laufruhe des kompletten Kraftfahrzeuges zu erzielen. An diesem werden nach dem Matchen gegebenenfalls noch vorhandene Restunwuchten durch entsprechendes Einsetzen von Ausgleichsgewichten beseitigt. In vorteilhafter Weise können weiterhin die hintereinander an den gemessenen Kraftfahrzeugrädern

n statischen und dynamischen Unwucht-
gespeichert werden. Durch Vergleich die-
icherten Daten läßt sich eine weitere Opti-
der Laufruhe erreichen dadurch, daß beim
sich ergebende günstigere Paarungen von
d Scheibenrad bei den schon gemessenen
zeugreifen sich ergeben. Durch entspre-
Jmpaarung können dann die Reifen und
räder der in Frage kommenden Kraftfahr-
r gegeneinander ausgetauscht werden.
läßt sich vermeiden, daß beispielsweise
n Kraftfahrzeugrad mit guter Felge und
em Reifen oder gutem Reifen und schlechter
ne Optimierung der Laufruhe erreicht wer-
n. Durch entsprechenden Austausch von
nd Felge in Abhängigkeit von dem vorste-
gegebenen Vergleich der erfaßten Unwucht-
für die gemessenen Kraftfahrzeugräder
die angestrebte Optimierung dann erzielen.
h ist es zusätzlich noch möglich, mit Hilfe
gleichseinrichtungen und den verwendeten
nd Minimalwerten sowie mit zulässigen Ver-
len für die verbleibenden Laufunruhwerte
zeigen, ob ungünstige Laufunruhe-Konfigu-
oder Unwuchtkonfigurationen oder nicht
verbesserbare Zustände bei gemessenen
rzeugrädern vorhanden sind.

Ansprüche

Verfahren zum Optimieren der Laufruhe eines
rzeugrades, bestehend aus Scheibenrad und
aufgezogenem Reifen, bei dem die vom Rei-
vom Scheibenrad verursachten Unwuchten
äufen, bei denen wenigstens in einem Meß-
Reifen am Scheibenrad in beliebiger Winkel-
montiert ist, ermittelt werden und durch
en (Matchen) um einen Match-Winkel, der
n ermittelten Unwuchtvektoren berechnet
er Reifen und das Scheibenrad in eine Lage zu-
gebracht werden, in welcher vom Reifen
ende Kräfte den vom Scheibenrad verursach-
en entgegengerichtet sind, dadurch ge-
ichnet, daß
nach dem Meßlauf, bei welchem der Reifen in
ger Winkelstellung am Scheibenrad montiert
nächst der Reifen und das Scheibenrad um
bestimmten Winkel, der gespeichert wird, ge-
ander verdreht werden und dann ein weiterer
htmeßlauf durchgeführt wird, und
aus den Meßwerten dieser beiden Unwucht-
ufe und dem Wert des gespeicherten bestimm-
nkels sowohl der Unwuchtvektor des Reifens
h der durch geometrische Ungleichförmigkei-
s Scheibenrades bedingte Unwuchtvektor für
rechnung des Match-Winkels bestimmt wer-

Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekenn-
et, daß zum Eliminieren der Massenungleich-
keit des Scheibenrades in einem zusätzlichen
uf die statischen und/oder dynamischen Un-
vektoren des Scheibenrades ermittelt wer-

Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch

gekennzeichnet, daß die statischen Unwuchtvektoren mit einem dem Einfluß der statischen Unwucht auf die Laufruhe proportionalen Einflußfaktor und die dynamischen Unwuchtvektoren mit einem dem Einfluß der dynamischen Unwucht auf die Laufruhe proportionalen Einflußfaktor multipliziert werden.

4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß die statischen und dynamischen Unwuchtvektoren ferner mit einem Einflußfaktor multipliziert werden, der dem Unterschied der Einflüsse der Reifenunwuchten und der aus den geometrischen Ungleichförmigkeiten resultierenden Unwuchten auf die Laufruhe des Kraftfahrzeugrades proportional ist.

5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß die statischen und dynamischen Unwuchtvektoren ferner mit einem Einflußfaktor multipliziert werden, der dem Unterschied der Einflüsse der Unwucht an der Radaußenseite und der Unwucht an der Radinnenseite auf die Laufruhe des Kraftfahrzeugrades proportional ist.

6. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß aus den ermittelten statischen und dynamischen Unwuchtvektoren sowie den Einflußfaktoren ein nach dem beim Matchen durchgeführten Verdrehen noch verbleibender erster Laufunruhwert und ein bei zusätzlichem Wenden des Reifens um eine zur Laufachse des Kraftfahrzeugrades senkrechte Achse noch verbleibender zweiter Laufunruhwert vor dem Durchführen des Matchens errechnet werden.

7. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß das Verdrehen beim Matchen nur dann durchgeführt wird, wenn der dann verbleibende erste Laufunruhwert einen Grenzwert unterschreitet.

8. Verfahren nach Anspruch 6 oder 7, dadurch gekennzeichnet, daß das zusätzliche Wenden des Reifens nur dann durchgeführt wird, wenn der zweite Laufunruhwert um einen bestimmten Differenzwert geringer ist als der erste Laufunruhwert.

9. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, daß zur Erzielung eines bei den verschiedenen Meßläufen gleichbleibenden Winkelbezugs eine Markierung am Scheibenrad abgetastet wird.

10. Verfahren nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß das Radventil als Markierung abgetastet wird.

11. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 10, dadurch gekennzeichnet, daß zur Bestimmung des Verdrehwinkels beim Verdrehen des Reifens gegenüber dem Scheibenrad zwischen den Meßläufen und/oder beim Matchen am Reifen eine Markierung abgetastet wird.

12. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 11, dadurch gekennzeichnet, daß die ermittelten statischen und dynamischen Unwuchtvektoren aufeinanderfolgender gemessener Kraftfahrzeugräder gespeichert und zur Erzielung eines minimierten Laufunruhwertes durch Umpaarung von Reifen und Felge zweier verschiedener gemessener Kraftfahrzeugräder verglichen werden.

13. Vorrichtung zum Auswuchten eines Kraftfahrzeugrades mit Meßwertaufnehmern, die an eine

Auswertelektronik angeschlossen sind, in welcher die Unwuchtvektoren für zwei Ausgleichsebenen ermittelt werden, dadurch gekennzeichnet, daß zur Durchführung eines Verfahrens nach Anspruch 1 an die Auswertelektronik (3) ein Vektorrechner (4) für die getrennte Ermittlung der auf den Reifen und das Scheibenrad bezogenen statischen und dynamischen Unwuchtvektoren angeschlossen ist, daß an den Vektorrechner (4) ein Optimierungsrechner (6) für die Berechnung eines nach dem beim Matchen durchgeführten Verdrehen noch verbleibender ersten Laufunruhwertes und eines bei zusätzlichem Wenden des Reifens noch verbleibenden zweiten Laufunruhwertes angeschlossen ist und daß der Optimierungsrechner (6) mit einem Speicher (5) verbunden ist, welcher die Einflußfaktoren enthält.

14. Vorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß an den Optimierungsrechner (6) eine Vergleichseinrichtung (10 und/oder 12) angeschlossen ist, die mit Speichern (9 und/oder 11) für Laufunruhewertgrenzwerte oder Laufunruheminimalwerte verbunden sind.

Claims

1. A process for optimising the smoothness with which a motor vehicle wheel rotates, the wheel comprising a disc wheel and a tyre fitted thereon, wherein the unbalances caused by the tyre and the wheel disc are ascertained in measuring runs in which the tyre is mounted on the disc wheel at any angular position at least in one measuring run, and, by turning movement (matching) by a match angle which is calculated from the ascertained unbalance vectors, the tyre and the disc wheel are moved into a position relative to each other in which forces originating from the tyre are oppositely directed to the forces caused by the disc wheel, characterised in that

— after the measuring run in which the tyre is mounted on the disc wheel in any angular position, initially the tyre and the disc wheel are turned relative to each other by a given angle which is stored, and then a further unbalance measuring run is performed, and

— both the unbalance vector of the tyre and also the unbalance vector caused by geometrical non-uniformities of the disc wheel are determined, for calculating the match angle, from the measurement values of said two unbalance measuring runs and the value of the stored given angle.

2. A process according to claim 1 characterised in that, to eliminate the non-uniformity in respect of mass of the disc wheel, the static and/or dynamic unbalance vectors of the disc wheel are ascertained in an additional measuring run.

3. A process according to claim 1 or claim 2 characterised in that the static unbalance vectors are multiplied by an influencing factor which is proportional to the influence of static unbalance on the smoothness with which the wheel rotates and the dynamic unbalance vectors are multiplied by an influencing factor which is proportional to the influence of dynamic unbalance on the smoothness with which the wheel rotates.

4. A process according to one of claims 1 to 3 characterised in that the static and dynamic unbalance vectors are further multiplied by an influencing factor which is proportional to the difference in respect of the influences of tyre unbalance and unbalances resulting from the geometrical non-uniformities, on the smoothness with which the motor vehicle wheel rotates.

5. A process according to one of claims 1 to 4 characterised in that the static and dynamic unbalance vectors are further multiplied by an influencing factor which is proportional to the difference in respect of the influences of unbalance at the outward side of the wheel and unbalance at the inward side of the wheel, on the smoothness with which the motor vehicle wheel rotates.

6. A process according to one of claims 1 to 5 characterised by calculating from the ascertained static and dynamic unbalance vectors and the influencing factors, a first value in respect of lack of smoothness with which the wheel rotates, which still remains after the turning operation which is carried out in the matching procedure, and a second value in respect of lack of smoothness with which the wheel rotates, which still remains when the tyre is additionally turned about an axis normal to the axis of rotation of the motor vehicle wheel, prior to carrying out the matching procedure.

7. A process according to one of claims 1 to 6 characterised in that the turning operation in the matching procedure is carried out only when the then remaining first value in respect of lack of smoothness with which the wheel rotates is below a limit value.

8. A process according to claim 6 or claim 7 characterised in that the operation of additionally turning the tyre is only carried out when the second value in respect of lack of smoothness with which the wheel rotates is lower than the first value in respect of lack of smoothness, by a given differential value.

9. A process according to one of claims 1 to 8 characterised in that a marking on the disc wheel is sensed in order to produce an angular reference which remains the same in the various measuring runs.

10. A process according to claim 9 characterised in that the wheel valve is sensed as the marking.

11. A process according to one of claims 1 to 10 characterised in that a marking on the tyre is sensed to determine the angle of turning movement when turning the tyre relative to the disc wheel between the measuring runs and/or in the matching operation.

12. A process according to one of claims 1 to 11 characterised in that the ascertained static and dynamic unbalance vectors of successive measured motor vehicle wheels are stored and two different measured motor vehicle wheels are compared in order to achieve a minimised value in respect of lack of smoothness, by changing the pairing of tyre and rim.

13. Apparatus for balancing a motor vehicle wheel comprising measurement value pick-up means which are connected to an electronic evaluation means in which the unbalance vectors for two balancing planes are ascertained, characterised in that, to carry out a process according to claim 1, a

tor calculating means (4) for separately ascer-
ing the static and dynamic unbalance vectors
ted to the tyre and the disc wheel is connected to
electronic evaluation means (3), that an optimi-
on calculating means (6) for calculation of a first
e in respect of lack of smoothness with which
wheel rotates, which still remains after the turn-
operation carried out in the matching procedure,
a second value in respect of lack of smoothness
h which the wheel rotates, which still remains
en the tyre is additionally turned, is connected to
vector calculating means (4), and that the optimi-
on calculating means (6) is connected to a
rage means (5) which contains the influencing
tors.

4. Apparatus according to claim 13 charac-
sed in that connected to the optimising calculat-
means (6) is a comparison means (10 and/or 12)
ich are connected to storage means (9 and/or 11)
limit values or minimum values in respect of lack
smoothness with which the wheel rotates.

revendications

1. Procédé pour optimiser la marche régulière
ne roue de véhicule automobile, constitué par une
e pleine et un pneumatique monté sur cette roue,
selon lequel on détermine les balourds provoqués
r le pneumatique et la roue pleine au cours de
cles de mesure, pendant lesquels, au moins lors
un de ces cycles, le pneumatique est monté dans
e position angulaire quelconque sur la roue pleine,
on amène le pneumatique et la roue pleine, par
ation (adaptation) sur un angle d'adaptation cal-
lé à partir des vecteurs déterminés du balourd,
ns une position relative, dans laquelle des forces
anant du pneumatique sont dirigées en sens
posé des forces provoquées par la roue pleine,
ractérisé par le fait que
— après le cycle de mesure, lors duquel le pneu-
atique est monté dans une position angulaire quel-
nque sur la roue pleine, on fait tourner l'un par rap-
à l'autre le pneumatique et la roue pleine sur un
gle déterminé, qui est mémorisé, et on exécute
suite un autre cycle de mesure du balourd, et
— à partir des valeurs de mesure de ces deux
cles de mesure du balourd et de la valeur de l'angle
terminé mémorisé, on détermine aussi bien le vec-
ur de balourd du pneumatique que le vecteur de
alourd, conditionné par les irrégularités géomé-
iques de la roue pleine, pour le calcul de l'angle
adaptation.

2. Procédé suivant la revendication 1, caractérisé
ar le fait que pour éliminer l'irrégularité de la masse
e la roue pleine, lors d'un cycle de mesure supplé-
mentaire on mesure les vecteurs du balourd stat-
ques et/ou dynamiques de la roue pleine.

3. Procédé suivant la revendication 1 ou 2, carac-
risé par le fait qu'on multiplie les vecteurs du
alourd statique par un facteur d'influence propor-
ionnel à l'influence du balourd statique sur la marche
égulière, et les vecteurs du balourd dynamiques par
n facteur d'influence proportionnel à l'influence du
alourd dynamique sur la marche régulière.

4. Procédé selon l'une des revendications 1 à 3,
caractérisé par le fait qu'on multiplie en outre les vec-
teurs des balourds statiques et dynamiques par un
facteur d'influence, qui est proportionnel à l'adite dif-
férence entre les influences des balourds du pneuma-
tique et des balourds, qui résultent des irrégularités
géométriques, sur la marche régulière de la roue du
véhicule automobile.

5. Procédé suivant l'une des revendications 1 à 4,
caractérisé par le fait qu'on multiplie en outre les vec-
teurs des balourds statiques et dynamiques par un
facteur d'influence, qui est proportionnel à la diffé-
rence des influences du balourd au niveau du côté
extérieur de la roue et du balourd au niveau du côté
intérieur de la roue, sur la marche régulière de la roue
du véhicule automobile.

6. Procédé suivant l'une des revendications 1 à 5,
caractérisé par le fait qu'à partir des vecteurs déter-
minés des balourds statiques et dynamiques ainsi
que des facteurs d'influence, on calcule une pre-
mière valeur d'irrégularité de marche, qui subsiste
encore après la rotation exécutée lors de l'adapta-
tion, et une seconde valeur d'irrégularité de marche
qui subsiste encore autour d'un axe perpendiculaire
à l'axe de rotation de la roue du véhicule automobile,
lors d'un retournement supplémentaire du pneuma-
tique, avant la mise en oeuvre de l'adaptation.

7. Procédé suivant l'une des revendications 1 à 6,
caractérisé par le fait que la rotation lors de l'adapta-
tion n'est exécutée que lorsque la première valeur
d'irrégularité de marche, qui subsiste, tombe au-des-
sous d'une valeur limite.

8. Procédé suivant la revendication 6 ou 7, carac-
térisé par le fait que le retournement supplémentaire
du pneumatique n'est exécuté que lorsque la
seconde valeur d'irrégularité de marche est infé-
rieure, d'une valeur de différence déterminée, à la
première valeur d'irrégularité de marche.

9. Procédé suivant l'une des revendications 1 à 8,
caractérisé par le fait que pour l'obtention d'une réfé-
rence angulaire, qui reste constante pour les diffé-
rents cycles de mesure, on explore une marque appo-
sée sur la roue pleine.

10. Procédé suivant la revendication 9, caracté-
risé par le fait qu'on explore la valve de gonflage en
tant que marque.

11. Procédé suivant l'une des revendications 1 à
10, caractérisé par le fait que pour déterminer l'angle
de rotation lors de la rotation du pneumatique par
rapport à la roue pleine entre les cycles de mesure
et/ou lors de l'adaptation sur le pneumatique, on
explore une marque située sur le pneumatique.

12. Procédé suivant l'une des revendications 1 à
11, caractérisé par le fait qu'on mémorise les vec-
teurs déterminés des balourds statiques et dyna-
miques de roues successives mesurées d'un véhi-
cule automobile et qu'on les compare pour obtenir
une valeur minimale d'irrégularité de marche, en
appariant un pneumatique et une jante de deux roues
différentes mesurées du véhicule automobile.

13. Dispositif pour compenser le balourd d'une
roue de véhicule automobile comportant des cap-
teurs de mesure, qui sont raccordés à un système
électronique d'évaluation, dans lequel les vecteurs

du balourd sont déterminés pour deux plans d'équilibrage, caractérisé par le fait que pour la mise en oeuvre d'un procédé selon la revendication 1, au système électronique d'évaluation (3) est raccordé un calculateur vectoriel (4) servant à déterminer séparément les vecteurs des balourds statiques et dynamiques, rapportés au pneumatique et à la roue pleine, qu'un calculateur d'optimisation (6) est raccordé au calculateur vectoriel (4), pour le calcul d'une première valeur d'irrégularité de marche, qui subsiste encore après la rotation exécutée lors de

l'adaptation, et une seconde valeur d'irrégularité de marche qui subsiste encore lors d'un retournement supplémentaire du pneumatique, et que le calculateur d'optimisation (6) est relié à une mémoire (5) qui contient les facteurs d'influence.

14. Dispositif suivant la revendication 13, caractérisé par le fait qu'au calculateur d'optimisation (6) est raccordé un circuit comparateur (10 et/ou 12), qui est relié à une mémoire (9) et/ou (11) pour des valeurs limites d'irrégularité de marche ou des valeurs minimales d'irrégularité de marche.

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

8

Fig. 1

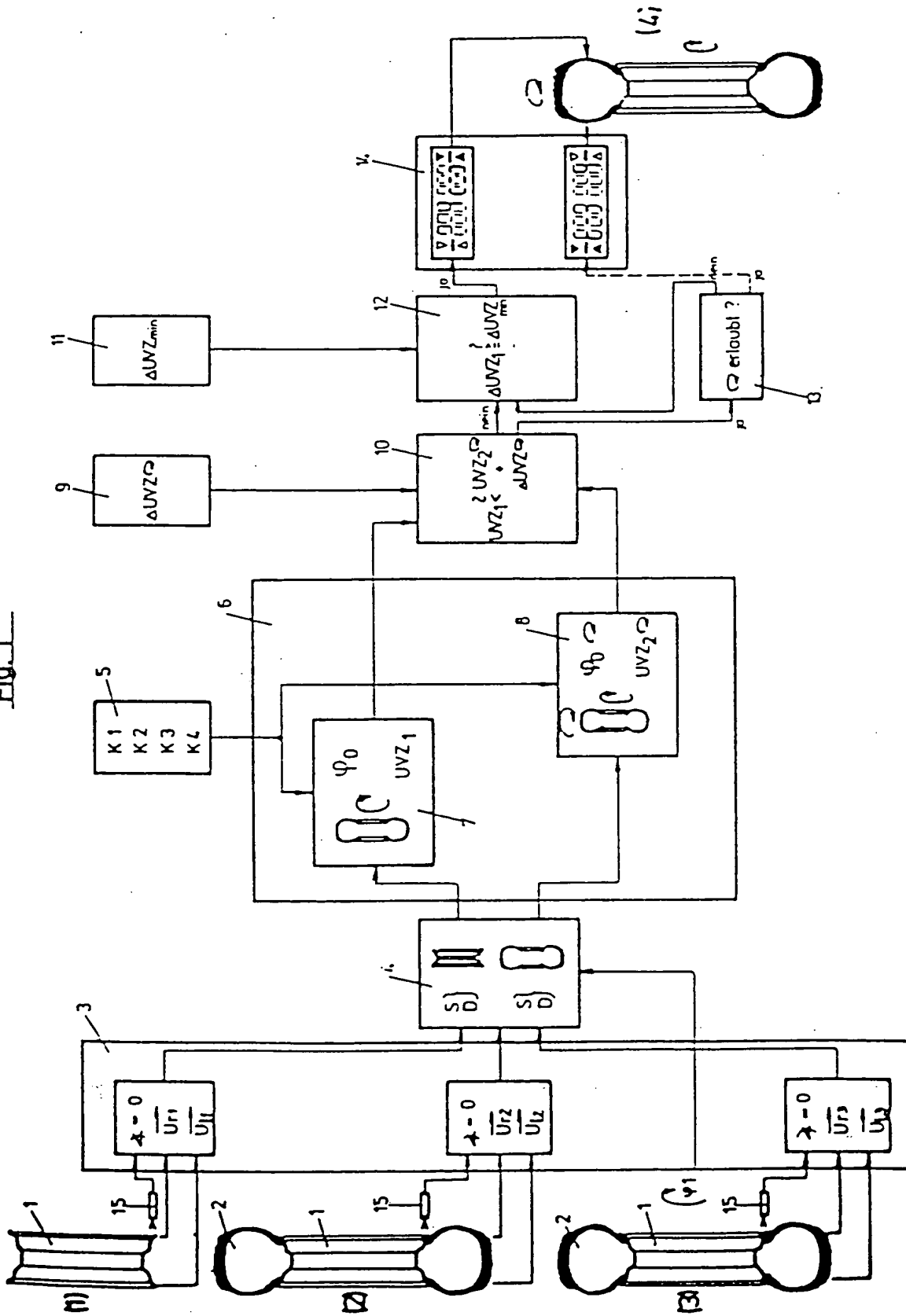
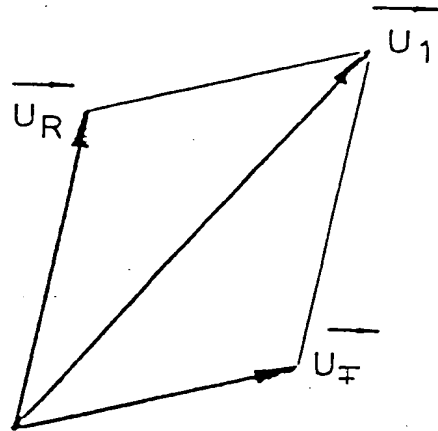


Fig 2

(A)



(B)

